声道轮廓 CSV 提取方法

基于 3D Slicer 的实现 2025 年 5 月 9 日

摘要

本文档总结了从 3D Slicer 中提取声道轮廓并转换为 VTL3D/Acoustic3dSimulation 所需 CSV 格式的方法。主要包括 n 个截面(2 个端点和 n-2 个中心线点)的切割、局部坐标系建立、轮廓点处理及规范化 CSV 输出等关键步骤。特别关注了轮廓方向、法线计算和坐标转换中的技术细节,以确保数据连贯性与正确性。

1 背景

声学研究中,声道三维模型的二维截面数据对声学仿真具有重要意义。本文介绍的方法从 3D Slicer 环境中导出的封闭腔体模型出发,按照特定格式提取截面轮廓信息,以便于后续声学模拟软件使用。

1.1 CSV 文件规范

根据 Acoustic3dSimulation::extractContoursFromCsvFile 函数的需求, CSV 文件格式定义如下:

- 文件由成对的行组成,每对行代表一个声道横截面。
- 奇数行:包含全局 X 坐标和局部 Y 坐标相关数据:
 - 1. 中心点全局 X 坐标 (double)
 - 2. 法线全局 X 分量 (double)
 - 3. 起始端缩放因子 (double)
 - 4. 轮廓点局部 Y 坐标序列 (double...)
- 偶数行:包含全局 Y 坐标和局部 Z 坐标相关数据:
 - 1. 中心点全局 Y 坐标 (double)
 - 2. 法线全局 Y 分量 (double)

- 3. 末端缩放因子 (double)
- 4. 轮廓点局部 Z 坐标序列 (double...)
- 字段分隔符为分号(';')

2 方法概述

整个提取过程可分为以下几个主要步骤:

- 1. 组合端点与中心线,得到 n 个采样点
- 2. 计算每个采样点的切向量(法线方向)
- 3. 设置 vtkCutter 对每个点进行切片
- 4. 建立局部坐标系并计算轮廓点局部坐标
- 5. 按极角排序轮廓点
- 6. 按规定格式写入 CSV

3 实现细节

3.1 中心线采样与切向量

首先从两个端点(Endpoints)和中心线曲线(Centerline curve)读取控制点,组合为完整的采样点序列:

$$pts = [P_{start}, curve_pts, P_{end}]$$
 (1)

对每个采样点,使用三点滑动平均计算切向量 \vec{t} :

$$\vec{v}_i = \begin{cases} \vec{p}_{i+1} - \vec{p}_i, & i = 0\\ \frac{\vec{p}_{i+1} - \vec{p}_{i-1}}{2}, & 0 < i < n - 1\\ \vec{p}_i - \vec{p}_{i-1}, & i = n - 1 \end{cases}$$
(2)

$$\vec{t}_{i} = \begin{cases}
\vec{t}_{1}, & i = 0 \\
\frac{\vec{v}_{i-1} + \vec{v}_{i} + \vec{v}_{i+1}}{3}, & 0 < i < n-1 \\
\vec{t}_{n-2}, & i = n-1
\end{cases}$$
(3)

然后对每个 \vec{t}_i 进行归一化,得到单位切向量,用作截面法线。

3.2 局部坐标系建立

对每个采样点构建局部坐标系 $(\vec{n}, \vec{t}, \vec{b})$, 其中:

- 扩为截面内的"局部 Y 轴"
- *b* 为截面内的"局部 Z 轴"

计算方法如下:

$$\vec{n} = \text{normalize}(\vec{t_i})$$
 (4)

$$\vec{r} = \begin{cases} (0,0,1), & \text{if } |n_z| < 0.9\\ (0,1,0), & \text{otherwise} \end{cases}$$
 (5)

$$\vec{t}_{\rm tmp} = \vec{n} \times \vec{r} \tag{6}$$

$$\vec{t} = \text{normalize}(\vec{t}_{\text{tmp}} \cdot [1, -1, 1])$$
 (7)

$$\vec{b} = \vec{n} \times \vec{t} \tag{8}$$

其中, \vec{t} 计算中的乘法 [1,-1,1] 用于翻转 Y 分量, 确保法线在 CSV 中的正确表示。

3.3 轮廓点提取与排序

使用 vtkCutter 和平面方程提取每个采样点的轮廓点:

$$plane(\vec{x}) = \vec{n} \cdot (\vec{x} - \vec{p}) = 0 \tag{9}$$

对每个轮廓点计算局部坐标:

$$local_y = (p\vec{t}s - \vec{p}) \cdot \vec{t}$$
(10)

$$local_z = (p\vec{t}s - \vec{p}) \cdot \vec{b}$$
(11)

为保证轮廓点顺序一致,根据极角排序:

$$\theta_i = \arctan 2(\text{local}_{z_i}, \text{local}_{y_i})$$
 (12)

$$sort_idx = argsort(\theta_i)$$
 (13)

可通过 clockwiseContour 参数选择顺时针或逆时针排序。

3.4 CSV 格式输出

将处理后的数据按规定格式写入 CSV:

- 奇数行: $[P_x, t_x, \text{scale}, \text{local}_y_0, \text{local}_y_1, ...]$
- 偶数行: $[P_y, t_y, \text{scale}, \text{local}_{z_0}, \text{local}_{z_1}, ...]$

其中, t_x 和 t_y 分别是局部 Y 轴 \vec{t} 的 X 和 Y 分量,表示截面内的参考方向。

4 关键技术点

4.1 法线方向修正

最初遇到的主要问题是截面的"法线"方向在 CSV 中的表示:

- CSV 中的"法线"实际指的是截面平面内的一个基向量(而非法向量)
- 需要确保这个基向量的 Y 分量符号一致

最终通过在 compute reference axes 函数中对叉积结果的 Y 分量取反解决:

$$\vec{t} = \text{normalize}(\vec{n} \times \vec{r} \cdot [1, -1, 1]) \tag{14}$$

4.2 轮廓点排序

轮廓点必须按顺时针或逆时针排序。通过计算轮廓点在局部坐标系中的极角,再用 argsort 处理:

$$\theta_i = \arctan 2(\text{local}_{z_i}, \text{local}_{y_i})$$
 (15)

这确保了轮廓点在每个截面内的一致性,便于后续渲染和分析。

4.3 缩放处理

脚本支持多种缩放策略:

- 可选将坐标单位从 mm 转换为 cm
- 可选使用等效半径归一化轮廓点坐标
- 控制是否基于截面面积计算缩放因子

5 使用说明

在 3D Slicer Python Console 中执行:

>>> exec(open('/path/to/slicer extract contour csv.py').read())

关键可调参数包括:

• fiducialName, curveName, modelName: 数据节点名称

• outputDir, csvName: 输出位置

• clockwiseContour: 轮廓点排序方向

• use_cm_unit: 单位转换

• scale_by_radius: 缩放策略

6 总结

本文档描述的方法实现了从 3D Slicer 模型到 VTL3D/Acoustic3dSimulation 所需 CSV 格式的准确转换。通过精心设计的局部坐标系建立、轮廓点排序和法线方向处理,解决了坐标转换和数据连贯性的难点。所得 CSV 文件可被下游声学仿真工具直接使用,为声道声学特性研究提供了基础数据。